

Průběh obhajoby bakalářské práce:

Inerciální MEMS senzory - popis a typy, musí být
 volba reprezentace - kvaterniony
 komplementární filtry v 1D - signál, popusti → rychlosti
 ve 3D - nutno řešit orientaci
 měření pozičních senzorů
 musí být řešitelné Kalmanova filtry - predikce,
 filtrace, sledování biasu
 opětovné lineární zisk - skládání verze + a rychlé -
 sledování biasu
 hardwarová realizace
 odpovědi na otázky redaktorů
 vysvětlení pojmu kvaternion
 poměrně závažné
 inteligence při zpracování dat - ve smyslu matematické
 × umělé inteligence
 samčíní splnění vztahů re/kvaternionů po algebru
 (pevnost)
 simulační testy - sledování biasu

Klasifikace: ... *vyborně*

Datum obhajoby: 17. června 2015


.....
podpis zkoušejícího